カメラシステム

カメラシステムについて

安全にお使いになるために

⚠ 注意

- **カメラシステムは障害物などの確認を補助するシステムです。車両の操作をするときは、周囲の安全をミラーや目視で直接確認してください。**
- **目安ラインや予想進路線は、乗車人数や燃料の容量などの影響により実際の距離と異なることがあります。あくまでも目安としてお使いください。**

アドバイス

- カメラレンズの特性により、画面上の距離と実際の距離が異なって見えたり、対象物が変形して見えることがあります。
- カメラ部は精密機械のため高圧洗車など、強い衝撃を与えないでください。故障の原因になります。
- カメラレンズ部に泥、雨滴、雪などが付着すると、モニター画像の映りが悪くなりますので、ぬれた柔らかい布で汚れをふき取ったあと、乾いた柔らかい布でふき取ってください。
- カメラ部には傷をつけないでください。画面の映像へ影響が出ることがあります。

モニター画面の調整について

バックビューモニター★、サイドブラインドモニター★、アラウンドビューモニター★、フロントサイドビューモニター◎の画面の明るさ、コントラストなどの画質を調整することができます。

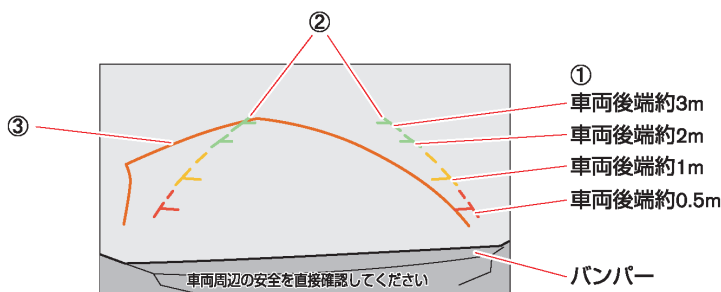
カメラ画面を表示中に 設定 スイッチを押します。

バックビューモニター★を使う

表示線の見かた

バックビューモニターカメラは車幅の中心よりずれた位置に取り付けられているため表示線は多少右にずれて見えます。

アドバイス

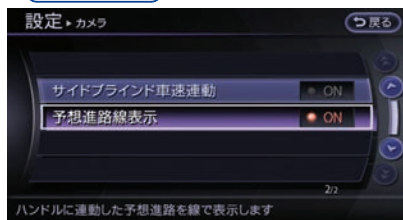
- バッテリーを外すと実際の予想進路線と異なる軌跡を表示する場合があります。その場合は、カーブなどが少ない道を5分以上走行してください。
- バックビューモニターの映像は、ルームミラーやドアミラーで見るのと同様に左右反転させた鏡像です。

① **距離目安ライン**
車両後方の距離の目安を示します。

② **車幅目安ライン**
後退したときの車幅の目安を示します。

③ **予想進路線**
ハンドルを切った角度のまま後退したときの予想進路を示します。ハンドルが中立になると消えます。

■ 予想進路線表示をON／OFFする

1 設定スイッチを押す

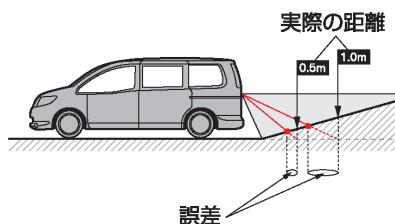
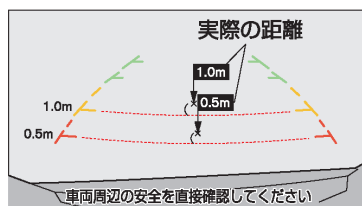
その他設定 → カメラ → 予想進路線表示を選ぶ

ON が点灯し、予想進路線を表示します。

カメラシステム

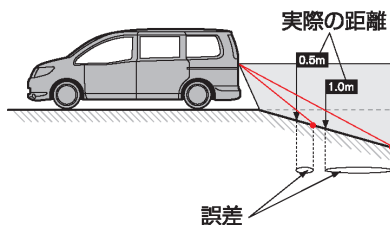
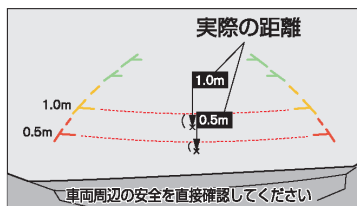
■ 映像と実際の路面との誤差について

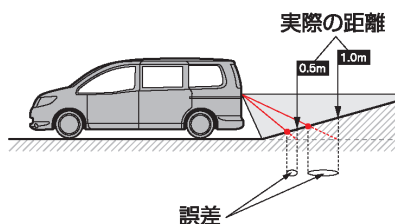
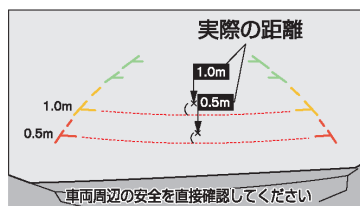
急な上り坂が後方にあるとき

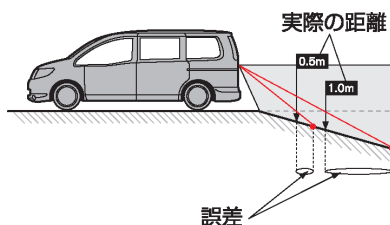
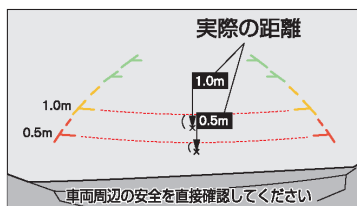
距離目安ライン、車幅目安ラインは実際の距離よりも手前に表示されます。

また、障害物が実際よりも遠くにあるように見えます。

急な下り坂が後方にあるとき

距離目安ライン、車幅目安ラインは実際の距離よりも後ろに表示されます。

また、障害物が実際よりも近くにあるように感じます。

急な上り坂が後方にあるとき

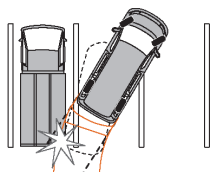
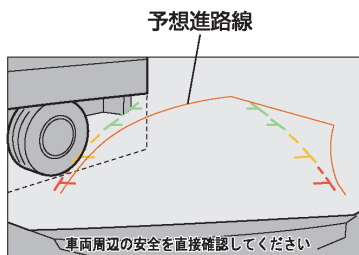
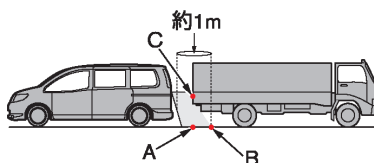
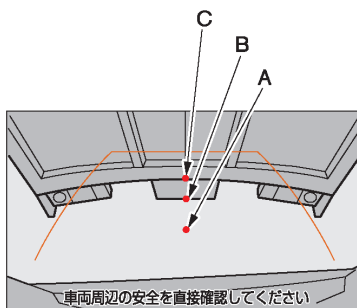
距離目安ライン、車幅目安ラインは実際の距離よりも手前に表示されます。
また、障害物が実際よりも遠くにあるように見えます。

急な下り坂が後方にあるとき

距離目安ライン、車幅目安ラインは実際の距離よりも後ろに表示されます。
また、障害物が実際よりも近くにあるように感じます。

立体物が近くにあるとき

立体物が近くにある場合には実際の距離と異なって表示される場合があります。

例1)

予想進路線はトラックの車体に触れていないため、ぶつからないように見えます。しかし、実際は車体が進路上に張り出しているため、ぶつかることがあります。

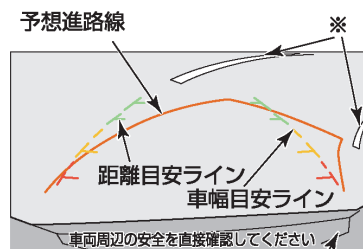
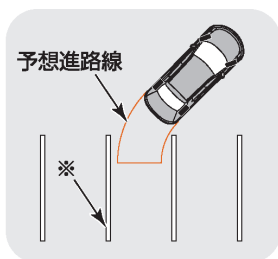
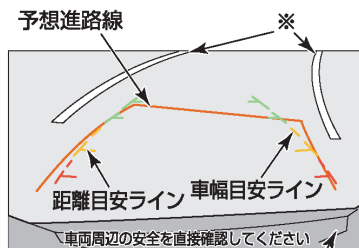
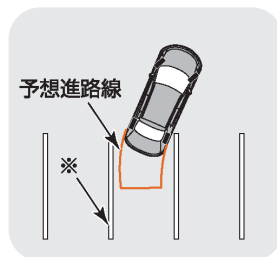
例2)

Cの位置はBの位置よりも遠くにあるように見えますが、実際はAの位置と同じ距離です。Aの距離まで下がるとぶつかることがあります。

バックビューモニターを使って駐車する

アドバイス

- 画面では車幅目安ラインと駐車スペースの区画線が平行に見えても、実際には平行ではない場合があります。

1 セレクトレバーをRにする

モニター画面が表示されます。

2 予想進路線が駐車スペースに入るようにハンドルを操作しながら、ゆっくりと後退する

※：直線上の区画線です。

3 車の後部が駐車スペースの中に入ったら、車幅目安ラインと駐車スペースの左右の区画線が平行になるようにハンドルを操作する

※：直線上の区画線です。

4 車幅目安ラインと駐車スペースの区画線が平行になったらハンドルをまっすぐ（直進状態）にして、ゆっくりと後退する

サイドブラインドモニター★を使う

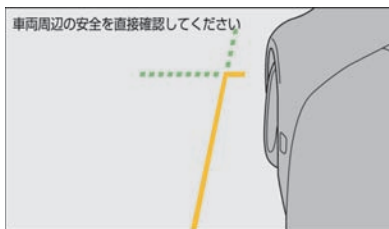
⚠ 注意

- サイドブラインドモニターは、障害物などの確認を補助するシステムです。前進、右左折するときは直接目で周囲の安全を確認し、ゆっくりした速度で運転してください。また、左折時には内輪差に注意してください。
- ドアミラーを格納した状態では使用しないでください。適切な範囲を映すことができません。

サイドブラインドモニターを表示する

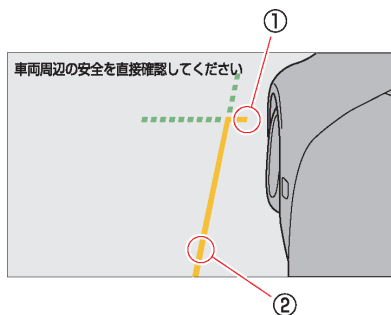
電源ポジションがACC又はONのとき使えます。

1 カメラスイッチを押す

サイドブラインドモニターが作動します。

再度 カメラ スイッチを押すと、前の画面に戻ります。

■ 3分タイマー機能

サイドブラインドモニターの表示は、他の画面に移らないと3分後、自動的に元の画面に戻ります。

表示線の見かた

① 前端目安ライン
車両前方の位置の目安を示します。延長部分が破線で表示されます。

② 側方目安ライン
ドアミラーを含めた車幅の目安を示します。延長部分が破線で表示されます。

自動OFF機能を設定する

自動OFF機能の設定がONのときは、車速が約18km/h以上になると自動的にサイドブラインドモニター画面から前に表示されていた画面に戻ります。

1 設定スイッチを押す

その他設定 → カメラを選ぶ

2 サイドブラインド車速連動を選ぶ

ON（点灯）： 自動OFF機能が設定されます。

ON（消灯）： 自動OFF機能が解除されます。

カメラシステム

アラウンドビューモニター★を使う

⚠ 注意

- **ドアミラーを格納した状態では使用しないでください。適切な範囲を映すことができません。**

アラウンドビューモニターを表示する

電源ポジションがONのとき、セレクトレバーをRにするか、カメラスイッチを押すと作動します。

■ アラウンドビューモニター画面

① **左画面**
トップビューまたはサイドブラインドビューを表示します。

② **右画面**
セレクトレバーがRのときはリヤビューを、R以外のときはフロントビューを表示します。

③ 駐車ガイド
車両が停止しているときに表示されます。
駐車ガイドを選ぶと、駐車ガイドが開始します。

④ トップ／サイド／ワイド
トップもしくはサイドを選ぶと、左画面が選択したビューに切り替わります。ワイドを選ぶと、ワイドビュー画面が表示されます。

⑤ **方向指示アイコン**
右画面の映している方向を表します。
後：リヤビュー表示中
前：フロントビュー表示中

■ ワイドビュー画面

前方または後方約180°の映像を、画面幅いっぱいに表示します。セレクトレバーがRのときはリヤワイドビューが、R以外のときはフロントワイドビューが表示されます。

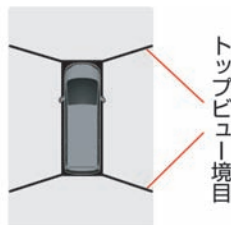
見通しの悪い交差点や、駐車場から後退して出る際、死角になりやすい左右を確認できます。

① 地点登録
フロントワイドビューを自動表示する地点を登録します。

② トップ／サイド
トップもしくはサイドを選ぶと、アラウンドビューモニター画面に切り替わり、左画面に選択したビューが表示されます。
この際、右画面には、セレクトレバーがRの場合はリヤビュー、セレクトレバーがR以外の場合はフロントビューが表示されます。

③ **方向指示アイコン**
画面の映している方向を表します。
：リヤビュー表示中
：フロントビュー表示中

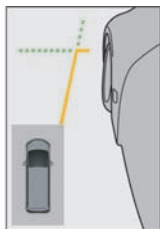
■ 画面表示の種類

● トップビュー

自車位置や駐車スペースへの進入コースが分かりやすい、車両を上から見たような映像をアラウンドビュー左画面に表示します。

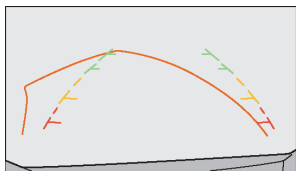
カメラで撮影できない領域（トップビュー境目）が黒色で表示されます。トップビュー境目は、電源ポジションをONにして最初アラウンドビューモニターを表示したときに7秒間黄色で強調表示できます。

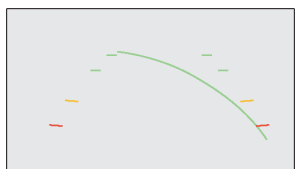
アラウンドビューモニターの設定をする… p.270

カメラシステム

● サイドブラインドビュー

車両の左側前輪付近から前方を、アラウンドビュー左画面に表示します。

道路端への幅寄せ駐車などに便利です。

● リヤビュー／リヤワイドビュー

- リヤビューは、バックビューモニター同様、車両後方の映像をアラウンドビュー右画面に表示します。
- リヤワイドビューには予想進路線が表示されません。

● フロントビュー／フロントワイドビュー

- フロントビューは車両前方の映像をアラウンドビュー右画面に表示します。
- フロントワイドビューには予想進路線が表示されません。

■ 画面の切り替え

カメラスイッチを押すか、セレクトレバーを入れ替えることによって、画面を切り替えることができます。

画面に切り替えボタンが表示されているときは、ボタンを選んで切り替えることもできます。

セレクトレバーがRのときは、リヤビューまたはリヤワイドビューが表示され、R以外のときはフロントビューまたはフロントワイドビューが表示されます。

● 3分タイマー機能

カメラスイッチを押してから約3分後に自動的にもとの画像に戻す機能です。セレクトレバーがR以外のときに作動します。（ただし、タイマー作動中にその他のスイッチを押すとキャンセルされます。）

■ フロントワイドビュー自動表示機能

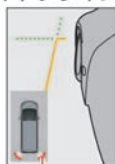
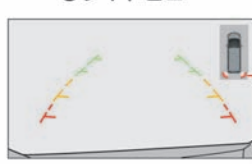
フロントワイドビュー自動表示地点を登録しておくと、登録地点付近で停車すると自動でフロントワイドビューが表示されます。よく通る、見通しの悪い交差点などを登録しておくと便利です。

カメラ補助ソナー機能

⚠ 注意

- **センサーは前後バンパーの左右についています。バンパーには、ステッカーを貼ったりアクセサリーなどを取り付けないでください。**
- **センサーが感知できる範囲は限られています。また、気温や天候、路面状態などの周囲の状況や障害物によってはセンサーが感知できない場合があります。必ず周囲の安全を確認してから運転してください。**

車両の近くに障害物があるときに、ソナー表示とブザーでお知らせします。アラウンドビューモニターが作動していないときは車両付近に障害物があっても警報音は鳴りません。

ソナー表示はトップビュー、サイドブラインドビュー、またはワイドビュー画面に表示されます。

ソナー表示の色は、障害物が近づくにしたがって、緑、黄、赤と変化します。

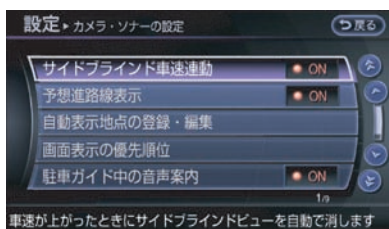
表示色			
表示点滅速度	遅い（緑）	早い（黄）	点灯（赤）
ブザー音	ピッ、ピッ、ピッ・・・	ピピピピピ・・・	ピー

アラウンドビューモニターの設定をする

アラウンドビューモニターのいろいろな設定をすることができます。

1 設定スイッチを押す

その他設定 → カメラを選ぶ

2 設定したい項目を選ぶ

サイドブラインド車速連動：
車速に連動してアラウンドビューモニターを自動的にOFFにするか設定できます。

予想進路線表示：
予想進路線の表示／非表示を設定します。

自動表示地点の登録・編集：
フロントワイドビュー画面が自動表示されるよう、地点を登録できます。

画面表示の優先順位：
アラウンドビューモニター作動時に表示される画面の優先順位を設定できます。

駐車ガイド中の音声案内：
駐車ガイド中の音声案内を聞こえるようにするかを設定できます。

トップビュー境目の強調表示：
トップビュー境目の表示線を強調するかを設定します。

ソナーのブザー音：
ソナーブザーを鳴らすかを設定します。

ソナー表示：
トップビュー、サイドブラインドビュー、ワイドビューにソナー表示するかを設定します。

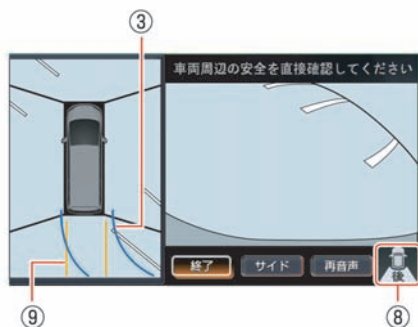
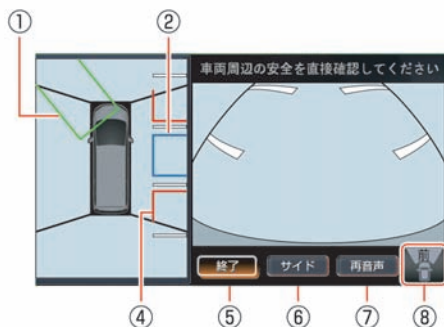
コーナーソナー感度：
コーナーソナーの感度を調整します。

駐車ガイドを使って駐車する

アドバイス

- 以下の操作、環境により駐車ガイドが正常に機能しない場合があります。
  - 急発進、急停止、急なハンドル操作、急なセレクトレバー操作
  - 坂道、段差乗り越えなど、路面が平たんではない場所
  - 雪道等でスリップした場合
  - タイヤチェーン装着時
  - 映像と実際の路面との誤差がある場合
  - 極端な低速走行を継続した場合
  - 空ぶかし
  - 真夏の炎天下でアスファルトが溶けているようなとき
  - 駐車場にロードヒーターが設置されているとき
  - タイヤを縁石に強く当ててホイールアラインメントが正常ではないとき

手順通り操作して、車両が枠から外れてしまう場合は、周囲の状況を確認しながら位置を微調整してください。

■ 駐車ガイド画面

① **後退開始枠／切り返し枠**
後退を開始する位置を表示します。
後退開始枠はハンドルを操作すると、枠の色が変わります。
切り返し枠は緑色で表示されます。

② **目標駐車枠（青色）**
駐車したい位置を表示します。

③ **目標進路線（青色）**
目標駐車位置に入れるために、進むべき進路を表示します。

④ **障害物目安線（赤色）**
駐車スペースの目安を示します。

⑤ 終了
駐車ガイドを終了します。

⑥ サイド
左画面をトップビューからサイドビューに切り替えます。

⑦ 再音声
音声案内を再生します。

⑧ **方向指示アイコン**
右画面の映している方向を表します。

後：リヤビュー表示中

前：フロントビュー表示中

⑨ **予想進路線（橙色）**
現在のハンドル位置のまま後退した場合の予想進路を表示します。

カメラシステム

★：車種、グレード、オプションなどにより、装着の有無が異なります。◎：ディーラーオプションです。

■ 車庫入れ（左側）の例

駐車したい位置から1mほど横に停めて操作を開始します。

1 カメラスイッチを押す

駐車ガイドを選ぶ

2 車庫入れ（左側）を選ぶ

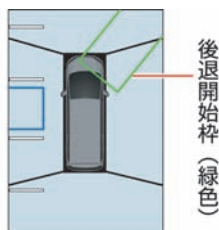
駐車位置調整画面が表示されます。

3 駐車位置を決める

障害物目安線（赤色）が障害物に重ならないように、目標駐車枠（青色）を移動させて駐車位置を決めます。

◀、▼、▶、▲：目標駐車枠（青色）が移動します。

（回転ボタン）、（回転ボタン）：目標駐車枠（青色）が回転します。

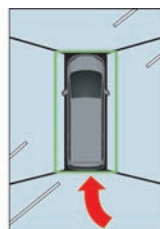
4 開始を選ぶ(※1)

後退開始枠がトップビュー画面上に表示されます。

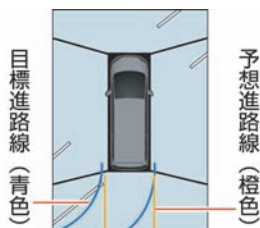
緑枠：推奨する後退開始位置

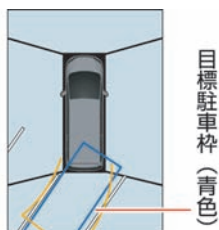
黄枠：切り返しが必要となる後退開始位置

赤枠：駐車できない位置

枠が緑色になるまで、停車させた状態でハンドルを操作します。

5 後退開始枠（緑色）まで前進させる(※2)

ハンドル位置をそのままにして、ゆっくり前進させます。車両が枠内に入るとチャイムが鳴ります。

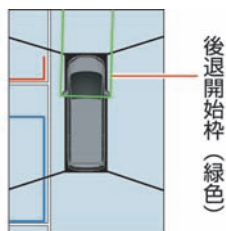
6 車両を停車させ、セレクトレバーを Rに入れ、進路を設定する

予想進路線（橙色）と目標進路線（青色）が表示されます。
予想進路線（橙色）と目標進路線（青色）が重なるように停車させた状態でハンドルを操作します。
2本の進路線が重なるとチャイムが鳴ります。

7 目標駐車枠（青色）まで後退させる（※2）

ハンドル位置をそのままにして、ゆっくり後退させます。車両が枠と並行になるとチャイムが鳴ります。

8 ハンドルをまっすぐに戻す

ハンドルがまっすぐになるとチャイムが鳴ります。その後、駐車したい位置までゆっくり後退し、停車させます。

知識

（※1） 後退開始枠が緑色または黄色のときに車両を前進させると、後退開始枠が決定します。
（※2） 車両が移動している間は、“ポクポク”というブザーが鳴ります。

■ 縦列駐車（左側）の例

1 カメラスイッチを押す
駐車ガイドを選ぶ

2 縦列駐車（左側）を選ぶ

駐車位置調整画面が表示されます。

3 駐車位置を決める

障害物目安線（赤色）が障害物に重ならないように、目標駐車枠（青色）を移動させて駐車位置を決めます。
◀、▼、▶、▲：目標駐車枠（青色）が移動します。
↶、↷：目標駐車枠（青色）が回転します。

カメラシステム

4 開始を選ぶ(※1)

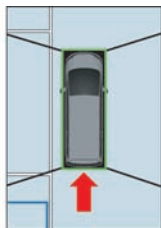
後退開始枠がトップビュー画面上に表示されます。

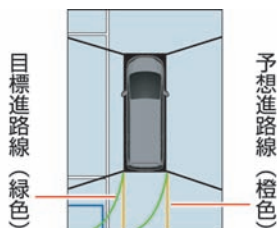
緑枠：推奨する後退開始位置

黄枠：切り返しが必要となる後退開始位置

赤枠：駐車できない位置

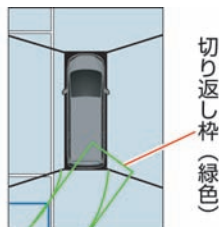
枠が緑色になるまで、停車させた状態でハンドルを操作します。

5 後退開始枠（緑色）まで前進させる(※2)

ハンドル位置をそのままにして、ゆっくり前進させます。車両が枠内に入るとチャイムが鳴ります。

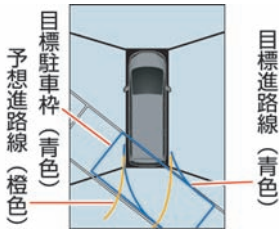
6 車両を停車させセレクトレバーをRに入れ、進路を設定する

セレクトレバーがRに入ると予想進路線（橙色）と目標進路線（緑色）が表示されます。

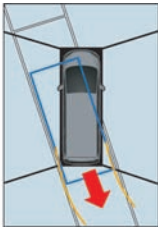
予想進路線（橙色）と目標進路線（緑色）が重なるように停車させた状態でハンドルを操作します。

2本の進路線が重なるとチャイムが鳴り、切り返し枠が表示されます。

7 切り返し枠まで後退させる

ハンドル位置をそのままにして、ゆっくり後退させます。車両が枠内に入るとチャイムが鳴ります。

チャイムが鳴ったあと停車すると予想進路線（橙色）と目標進路線（青色）が表示されます。

8 車両を停車させて進路を設定する

予想進路線（橙色）と目標進路線（緑色）が重なるように停車させた状態でハンドルを操作します。
2本の進路線が重なるとチャイムが鳴ります。

9 目標駐車枠まで後退させる(※2)

ハンドル位置をそのままにして、ゆっくり後退させます。車両が目標駐車枠と同じ位置になるとチャイムが鳴ります。

知識

(※1) 後退開始枠が緑色または黄色のときに車両を前進させると、後退開始枠が決定します。
(※2) 車両が移動している間、“ポクポク”というブザーが鳴ります。

フロントサイドビューモニター◎を使う

詳しくは、フロントサイドビューモニターに付属の取扱説明書をお読みください。

フロントサイドビューモニターについて

フロントサイドビューモニターは、電源ポジションがONで停車又は低速走行時にフロントカメラスイッチを押すと作動します。車の前方の両側をモニターで確認できます。